

ブロワーケース 2 前部には前面を開放したオーガケース 4 を設ける。減速ケース 1 よりブロワーケース 2 中心前後方向にブロワー軸 5 を設け、そのブロワー軸 5 にはブロワーケース 2 内に投雪羽根 6 を固設すると共に、先端部はオーガケース 4 左右側板に軸架横設したオーガ軸 7 をその中央部で減速駆動するオーガウォームケース 8 に軸架される。オーガ軸 7 には掻き込みオーガ 9 を固着する。

原動機 3 下部に取り付けた車軸支持板 10 に車軸 11 を軸架し、両軸端に車輪 12 を固着する。又、車軸 11 中央には走行ウォームケース 13 を設け、その走行ウォームケース 13 の入力軸 14 と上記減速ケース 1 下部の走行駆動軸 15 とを自在継手 16 を介して連結する。

上記オーガケース 4 の後方下部より原動機 3 後方に至るまでの櫓 17 を、前端部を中心にして回動自在に設け、櫓 17 上面中間部にスプリング支 18 を回動自在に設ける。そのスプリング支 18 は車軸支持板 10 に設けたスプリング受 19 に貫装



し、スプリング支18にはスプリング支18とスプリング受19とを離す方向に付勢する橈スプリング20を設け、スプリング受19より上部位置に、橈17が走行車輪12下端部の下方近傍より下方への回動を規制するストッパー21を設ける。

ブローケース2側部より後方へ斜め上向きに操作取手22を設け、その操作取手22中間部に回動自在な走行レバー23を設け、その走行レバー23の中間部と上記橈17後部とをロット24で連結する。尚、25はブローケース2と連通し、上部に回転自在な投雪シュート26を設けた案内筒である。

以上の通り構成するので、原動機3を駆動して各部を回転させ、走行レバー23を操作して走行車輪12を突出させると、機体は前進し、オーガケース4前面の雪をオーガ9により掻き込み、中央に寄せてブローケース2内に送り込む、ブローケース2内に送り込まれた雪は投雪羽根6により跳ね上げられ、案内筒25及び投雪シュート26を通して指定した方向に投雪される。

後進及び前進移動の際は、走行レバー23を戻して、走行車輪12を櫓17面より上方に格納して、手押し滑走させる。

〈考案の効果〉

本考案は以上の通り、下方に付勢した櫓下面より上方に車輪を設け、その車輪を突出させるべく櫓を上昇固定する機構を設けたので、後進駆動系、走行クラッチ等複雑な機構を必要とせず、前進駆動及び後進、前進移動（車輪走行より早く）することができるものである。

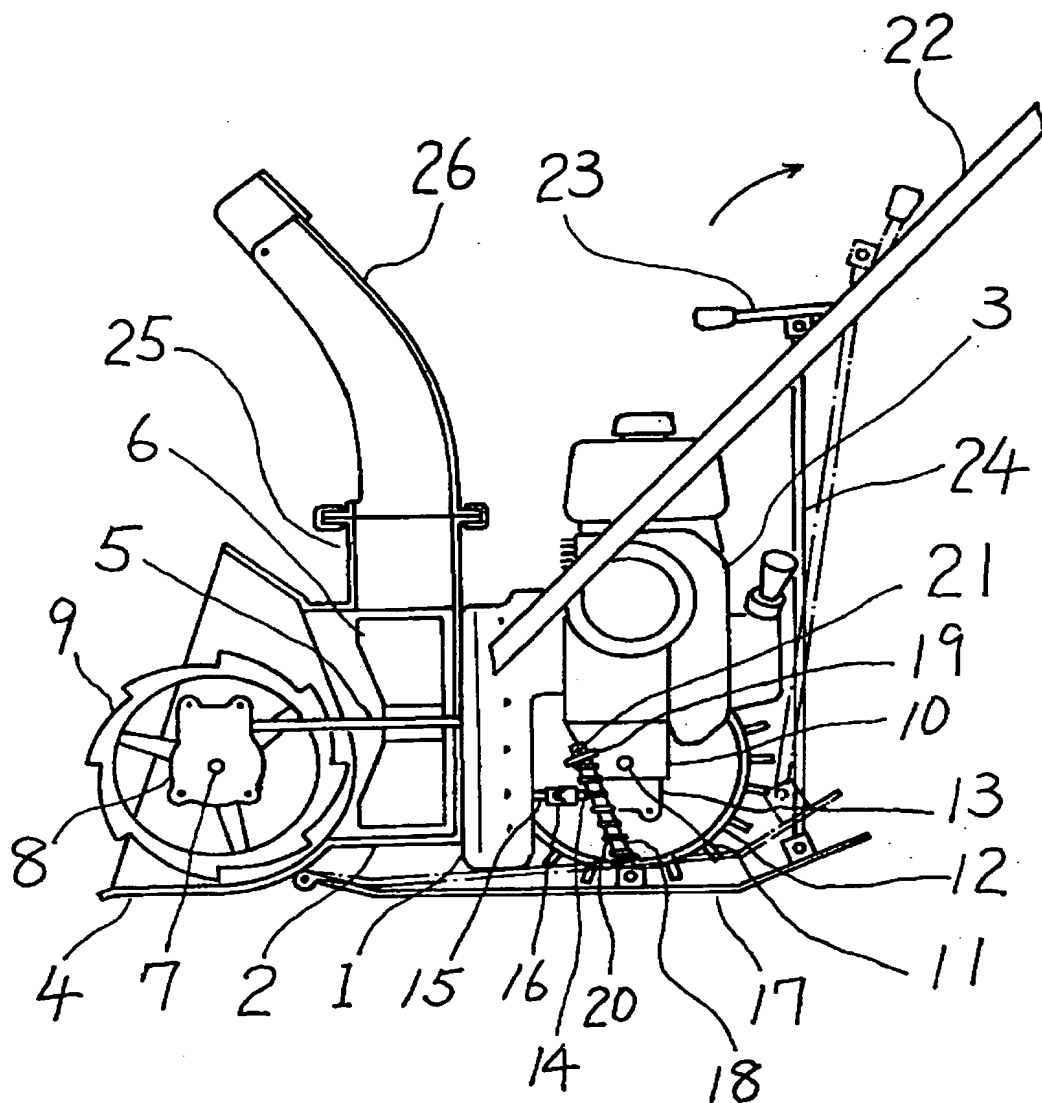
4. 図面の簡単な説明

第1図は本考案を実施した小型除雪機の側面断面図である。

2…ブローケース、 3…原動機、 9…オーガ、 12…車輪、 17…櫓、 18…スプリング支、 19…スプリング受、 20…櫓スプリング、 21…ストッパー、 22…操作取手、 23…走行レバー

実用新案登録出願人 大島農機株式会社





第 1 図

209 実開 63-130520

実用新案登録出願人 大島農機株式会社